

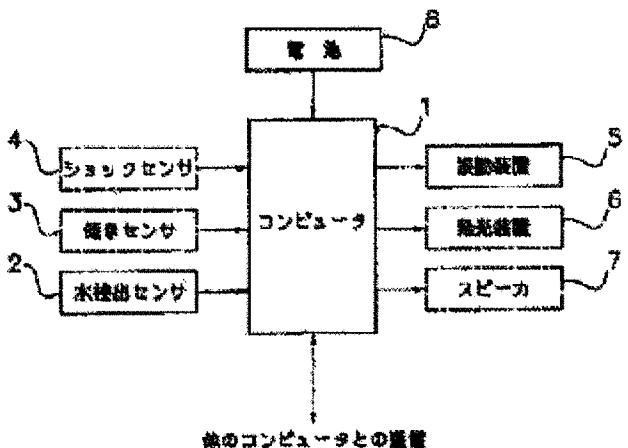
LURE CONTROLLED BY COMPUTER

Publication number: JP10033089
Publication date: 1998-02-10
Inventor: SAKUMA TOSHIAKI
Applicant: SAKUMA TOSHIAKI
Classification:
- international: A01K85/01; A01K85/01; (IPC1-7): A01K85/01
- European:
Application number: JP19960224317 19960722
Priority number(s): JP19960224317 19960722

[Report a data error here](#)

Abstract of JP10033089

PROBLEM TO BE SOLVED: To allow a lure connected to a computer to make sophisticated motions by itself and enables easy alteration of the lure-controlling patterns.
SOLUTION: A computer (1) is connected to a cell (8) and signals from a water-detection sensor (2), an inclination sensor (3), a shock sensor (4) are sent to the computer (1) for the circumstantial judgment. A vibrator (5), a light emitter (6), a speaker (7) and the like are controlled with the signals outlet from the computer (1) and these circuits are constituted in the lure.



(19)日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平10-33089

(43)公開日 平成10年(1998)2月10日

(51)Int.Cl.⁶

A 0 1 K 85/01

識別記号

府内整理番号

F I

A 0 1 K 85/01

技術表示箇所

(21)出願番号

特願平8-224317

(22)出願日

平成8年(1996)7月22日

(71)出願人 596125583

佐久間 傑章

千葉県香取郡大栄町稻荷山391番地386

(72)発明者 佐久間 傑章

千葉県香取郡大栄町稻荷山391番地222

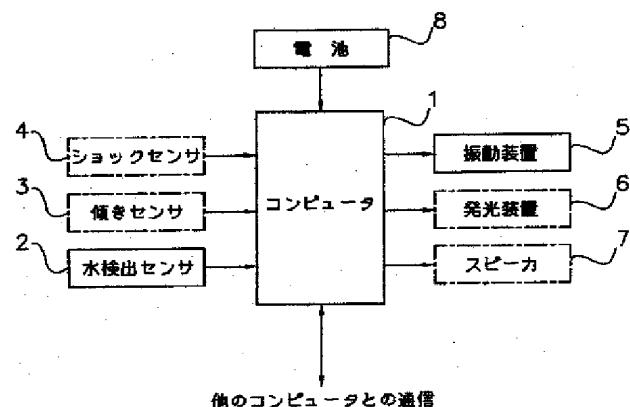
審査請求 未請求 請求項の数5 書面 (全3頁)

(54)【発明の名称】 コンピュータで制御を行う擬餌針

(57)【要約】

【目的】 (イ)コンピュータを取り付けた擬餌針で、複雑な動作を擬餌針自身に行わせるのが目的である。
(ロ)コンピュータを取り付けた擬餌針の制御パターンを容易に変更するのが目的である。

【構成】 コンピュータ(1)に電池(8)を接続し、状況判断のための水検出センサ(2)、傾きセンサ(3)、ショックセンサ(4)などの信号をコンピュータ(1)に送る。コンピュータ(1)の出力信号で、振動装置(5)や発光装置(6)、スピーカ(7)などを制御し、これらの回路を擬餌針の中に構成する。



【特許請求の範囲】

【請求項1】擬餌針の中にコンピュータ（1）を取り付け、入力装置として水検出センサ（2）を接続し、出力装置として振動装置（5）、発光装置（6）、スピーカ（7）を接続し、電源として電池（8）を接続した回路をもつコンピュータで制御を行う擬餌針。

【請求項2】水検出センサ（2）のかわりにショックセンサ（4）を使った請求項1のコンピュータで制御を行う擬餌針。

【請求項3】水検出センサ（2）のかわりに傾きセンサ（3）を使った請求項1のコンピュータで制御を行う擬餌針。

【請求項4】出力装置の発光装置（6）を省略した請求項1のコンピュータで制御を行う擬餌針。

【請求項5】出力装置のスピーカ（7）を省略した請求項1のコンピュータで制御を行う擬餌針。

【発明の詳細な説明】**【0001】**

【産業上の利用分野】この発明は、擬餌針の中にコンピュータを取り付け、動きや音、光を制御する擬餌針に関するものである。

【0002】

【従来の技術】従来、擬餌針は木材やプラスチックなどで作られ、擬餌針を動かす時は、釣り人が擬餌針に付いた釣り糸を操ることで行っていた。従って擬餌針は、釣り人が釣り糸を引かない限り動かず、その動作も単調なものであった。また、電球やブザーを集積回路で制御する擬餌針もあるが、複雑な制御が出来ないことや、簡単に制御パターンを変更出来ないなどの問題がある。

【0003】

【本発明が解決しようとする課題】本発明は、これらの欠点をのぞいて、複雑な動作を擬餌針自身で行い、制御パターンの変更が容易に可能な擬餌針を、つくるのが課題であった。

【0004】

【課題を解決する手段】そのためには、コンピュータ（1）に電池（8）を接続し、状況判断のための水検出センサ（2）、傾きセンサ（3）、ショックセンサ（4）などの信号をコンピュータ（1）に送る。コンピュータ（1）の出力信号で、振動装置（5）や発光装置（6）、スピーカ（7）などを制御し、これらの回路を擬餌針の中に構成した。

【0005】**【実施の形態】**

(イ) 状況判断のための水検出センサ（2）の信号をコンピュータ（1）に送り、ソフトウェアにて演算を行う。演算の結果で、振動装置（5）や発光装置（6）、スピーカ（7）を制御し、擬餌針に複雑な動きや音、光をあたえる。擬餌針の制御パターンの変更は、擬餌針内に取り付けたコンピュータ（1）と外部の異なる制御パターンを読み込ませたコンピュータとを通信させ、変更させる。

(ロ) 実施の形態(イ)の水検出センサ（2）のかわりにショックセンサ（4）を使えば、同様な制御ができる。

(ハ) 実施の形態(イ)の水検出センサ（2）のかわりに傾きセンサ（3）を使えば、同様な制御ができる。

(ニ) 実施の形態(イ)の発光装置（6）を省略すると、光の制御は無くなるが、擬餌針内に取り付ける部品が減り、擬餌針を小型化することができる。

(ホ) 実施の形態(イ)のスピーカ（7）を省略すると、音の制御は無くなるが、擬餌針内に取り付ける部品が減り、擬餌針を小型化することができる。

(ヘ) 実施の形態(イ)のコンピュータ（1）をワンチップマイコンなどを使うことにより、回路の簡略化と擬餌針を小型化することができる。

(ト) 実施の形態(イ)の振動装置（5）を、リレー接点部の開閉振動を利用することにより擬餌針を小型化することができる。

【0006】

【発明の効果】本発明の擬餌針は、コンピュータを使用するため、複雑な動作を擬餌針自身で行うことができ、擬餌針の制御パターンも容易に変更できる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明のブロック図である。

【符号の説明】

(1) はコンピュータ

(2) は水検出センサ

(3) は傾きセンサ

(4) はショックセンサ

(5) は振動装置

(6) は発光装置

(7) はスピーカ

(8) は電池

【図1】

